

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM
Độc lập - Tự do - Hạnh phúc

LÝ LỊCH KHOA HỌC

(Dành cho thành viên các Hội đồng Giáo sư)



1. Thông tin chung

- Họ và tên: **Nguyễn Công Định**

- Năm sinh: 1963

- Giới tính: Nam

- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng):

TSKH (Năm 1994, Đại học tổng hợp kỹ thuật Taskent (Liên Xô cũ))

- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm):

Chức danh Giáo sư (Năm 2012, Học viện Kỹ thuật Quân sự)

Ngành, chuyên ngành khoa học: Tự động hóa

- Các lĩnh vực khoa học chuyên sâu:

+ Điều khiển các hệ thống rời rạc dựa trên graph động

+ Điều khiển mờ, điều khiển thông minh

+ Điều khiển thích nghi các hệ thống phi tuyến

+ Mô hình hoá và mô phỏng

- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại:

Học viện Kỹ thuật quân sự; Ủy viên TV Hội Tự động hóa Việt nam.

- Chức vụ cao nhất đã qua:

Giám đốc Học viện Kỹ thuật quân sự/ Bộ Quốc phòng.

- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo): Chủ tịch Hội đồng Giáo sư cơ sở Học viện KTQS (2014, 2015, 2016, 2017, 2019, 2020, 2021, 2022); Ủy viên Hội đồng Giáo sư cơ sở trường ĐH Công nghiệp Hà nội năm 2023, 2024;

- Thành viên Hội đồng Giáo sư ngành (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ): Ủy viên Hội đồng Giáo sư liên ngành Điện – Điện tử - Tự động hóa nhiệm kỳ 2014-2018; Phó Chủ tịch Hội đồng Giáo sư liên ngành Điện - Điện tử - Tự động hóa các năm 2019, 2020, 2021, 2022, 2023, 2024.

- Thành viên Hội đồng Giáo sư nhà nước (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ):

2. Thành tích hoạt động đào tạo và nghiên cứu (thuộc chuyên ngành đang hoạt động)

2.1. Sách chuyên khảo, giáo trình

a) Tổng số sách đã chủ biên: 01 sách chuyên khảo; 02 giáo trình.

b) Danh mục sách chuyên khảo, giáo trình trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (tên tác giả, tên sách, nhà xuất bản, năm xuất bản, mã số ISBN, chỉ số trích dẫn).

TT	Tác giả/Tên sách	Nhà xb, Năm xb	Loại sách	Số trang	Dùng cho bậc	Vai trò
1	Nguyễn Công Định , Phân tích và tổng hợp các hệ thống điều khiển bằng máy tính	Khoa học & Kỹ thuật, 2002	GT	238	SĐH	MM
2	Nguyễn Công Định , Phân tích và tổng hợp các hệ thống rời rạc trên cơ sở graph động	Khoa học & Kỹ thuật, 2010	CK	140	SĐH	MM
3	Nguyễn Công Định, Nguyễn Thanh Hải , Điều khiển phi tuyến trên cơ sở mạng nơron nhân tạo	Khoa học & Kỹ thuật, 2012	GT	265	SĐH	CB

2.2. Các bài báo khoa học được công bố trên các tạp chí khoa học

a) Tổng số đã công bố: ... bài báo đăng trong nước; ... bài báo đăng quốc tế.

b) Danh mục bài báo khoa học công bố trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (tên tác giả, tên công trình, tên tạp chí, năm công bố, chỉ số IF và chỉ số trích dẫn - nếu có):

- Trong nước: 01 bài báo đăng trên tạp chí quốc gia; 03 báo cáo Khoa học tại các Hội nghị Khoa học trong nước.

- Quốc tế: 07 bài báo đăng trên các tạp chí quốc tế và báo cáo Khoa học tại các Hội nghị khoa học Quốc tế.

TT	Tên công trình (bài báo, công trình...)	Là tác giả, đồng tác giả công trình	Nơi công bố (tên tạp chí đã đăng/ nhà xuất bản)	Năm công bố
1	Tạp chí quốc tế			
1.1	Proposal of Cooperative Communication to Enhance Accuracy of Wireless Control Systems	Đồng tác giả	International Journal: Communications and Network. Print ISSN: 1949-2421, Online ISSN: 1947-3826, Volume 11, Number 2, pp.52-63, 2019.	2019

TT	Tên công trình (bài báo, công trình...)	Là tác giả, đồng tác giả công trình	Nơi công bố (tên tạp chí đã đăng/ nhà xuất bản)	Năm công bố
1.2	Kinematic synthesis and dynamic modelling for a class of hybrid robots composed of m local closed-loop linkages appended to an n-link serial manipulator	Đồng tác giả	Appl. Sci. 2020, 10, 2567; doi:10.3390/app10072567	2020
1.3	A novel mathematical approach for finite element formulation of flexible robot dynamics	Đồng tác giả	Mechanics Based Design of Structures and Machines, ISI, Q1, IF=1.986	2020
1.4	General Approach For Parameterization Of The Inverse Dynamic Equation For Industrial Robot And 5-Axis CNC Machine	Đồng tác giả	Asian Mechanism an Machine (ASIAN MMS) 2021, MMS 113, Pp.433- 442, 2022	2022
2	Tạp chí quốc gia			
2.1	Synthesis of an optimal backstepping controller with an adaptive extended observer for missile control systems	Đồng tác giả	Journal of Military Science and Technology, 102 (2025), 3-11	2025
3	Hội nghị quốc tế			
3.1	Synergetic Control System For Pan-Tilt Camera	Đồng tác giả	25 th International Scientific and Practical Conference 'INNOVATION – 2021' Proceedings of the Conference	2021
3.2	Multi-Objective Deep Reinforcement Learning with Priority-Based Socially Aware Mobile Robot Navigation Frameworks	Đồng tác giả	The 12 th IEEE International Conference on Control, Automation and Information Sciences "ICCAIS 2023"	2023
3.3	Synthesis of Stable Control Law for Ball and Beam System Robust to Disturbances Based on Synergetic Control Theory	Đồng tác giả	The 12 th IEEE International Conference on Control, Automation and Information Sciences "ICCAIS 2023"	2023
4	Hội nghị trong nước			
4.1	Tổng hợp bộ điều khiển hợp thể ổn định cân bằng vị trí TOP Cho hệ pen du bot	Đồng tác giả	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và Tự động hóa (VCCA 2022)	2022
4.2	Tổng hợp bộ điều khiển trượt cho hệ thống trục thẳng 2-DOF dựa trên phương pháp ADAR và đa tạp tuần tự	Đồng tác giả	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và Tự động hóa (VCCA 2024)	2024

TT	Tên công trình (bài báo, công trình...)	Là tác giả, đồng tác giả công trình	Nơi công bố (tên tạp chí đã đăng/ nhà xuất bản)	Năm công bố
4.3	Kết hợp bộ điều khiển CAS và bộ quan sát EDO trong hệ thống dẫn và điều khiển tích hợp cho tên lửa	Đồng tác giả	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và Tự động hóa (VCCA 2024)	2024

2.3. Các nhiệm vụ khoa học và công nghệ (chương trình và đề tài tương đương cấp Bộ trở lên)

a) Tổng số chương trình, đề tài đã chủ trì/chủ nhiệm: Phó Chủ nhiệm chương trình KHCN cấp Nhà nước về Tự động hóa giai đoạn 2006-2010 (KC-03/2006-2010). Chủ trì 01 đề tài cấp Nhà nước; Chủ trì 04 đề cấp Bộ QP; Chủ trì 02 đề tài nhánh thuộc đề tài cấp Nhà nước KC-01.07/2001-2005 và KC-01.15/2001-2005.

b) Danh mục đề tài tham gia đã được nghiệm thu trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (tên đề tài, mã số, thời gian thực hiện, cấp quản lý đề tài, trách nhiệm tham gia trong đề tài):

TT	Tên đề tài	Cấp quản lý	Thời gian		Vai trò	Kết quả
			B.đầu	N.Thu		
1.	Đề tài AT “Hoàn thiện quy trình lập phương án tác chiến trên địa hình số 3 chiều, tạo sa bàn điện tử quân sự”	Bộ QP	2006	2009	Chủ trì	Khá
2.	Đề tài AT “Hoàn thiện công nghệ và chế tạo cabin tập lái xe BMP-1 dựa trên công nghệ mô phỏng”	Bộ QP	2008	2010	Chủ trì	Khá
3.	Đề tài NCCB “Nghiên cứu công nghệ đồ họa 3D phục vụ thiết kế các sản phẩm mô phỏng huấn luyện quân sự”	Nhà nước	2006	2008	Chủ trì	Đạt

2.4. Công trình khoa học khác (nếu có)

a) Tổng số công trình khoa học khác:

- Tổng số có: ... sáng chế, giải pháp hữu ích
- Tổng số có: ... tác phẩm nghệ thuật
- Tổng số có: ... thành tích huấn luyện, thi đấu

b) Danh mục bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu trong 5 năm trở lại đây (tên tác giả, tên công trình, số hiệu văn bằng, tên cơ quan cấp):

2.5. Hướng dẫn nghiên cứu sinh (NCS) đã có quyết định cấp bằng tiến sĩ

a) Tổng số: 11 NCS đã hướng dẫn chính

b) Danh sách NCS hướng dẫn thành công trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (Họ và tên NCS, đề tài luận án, cơ sở đào tạo, năm bảo vệ thành công, vai trò hướng dẫn):

TT	Họ tên NCS/ Tên luận án	Cơ sở đào tạo	Năm bảo vệ	Vai trò HD
1.	Đỗ Văn Phán , Nghiên cứu xác định định hướng không gian cho TBB theo các phép đo từ trường trái đất	Học viện KTQS	2014	HD chính
2.	Tạ Duy Hiền , Giải pháp phát triển tiềm lực KH& CN đáp ứng yêu cầu công tác và chiến đấu của lực lượng CAND trong tình hình mới	Học viện KTQS	2014	HD chính
3.	Cao Hữu Tình , Tổng hợp hệ thống tự động ổn định trên khoang tên lửa có sử dụng phương pháp tạo lực và momen điều khiển gas - động	Học viện KTQS	2015	HD chính
4.	Nguyễn Thanh Tùng , Nghiên cứu hoàn thiện phương pháp dẫn từ xa theo hướng tối ưu năng lượng tên lửa trên cơ sở lý thuyết điều khiển hiện đại	Học viện KTQS	2019	HD chính
5.	Đinh Hồng Toàn , Tổng hợp dẫn và điều khiển tích hợp cho tên lửa trên cơ sở phương pháp điều khiển hiện đại	Học viện KTQS	Đang thực hiện	HD chính

3. Các thông tin khác

3.1. Danh mục các công trình khoa học chính trong cả quá trình (Bài báo khoa học, sách chuyên khảo, giáo trình, sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu...; khi liệt kê công trình, có thể thêm chú dẫn về phân loại tạp chí, thông tin trích dẫn...):

3.1.1 Danh mục các bài báo khoa học đã công bố trong cả quá trình

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
1	Расчет структурно - сложных систем с микро - ЭВМ топологическим методом	4	Сборник научных трудов ТашПИ им. Беруни “Алгоритмическое, программное и техническое обеспечение гибких производственных систем”, Ташкент			3-12	1989
2	Графовое моделирование частотно - импульсных систем с запаздыванием	3	Сборник научных трудов ТашГТУ им. Беруни, Ташкент			3-6	1994

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
3	Моделирование и исследование линейных непрерывных систем с переменным запаздыванием	3	Сборник научных трудов ТашГТУ им. Беруни, Ташкент			7-10	1994
4	Tổng hợp các hệ điều khiển rời rạc trên cơ sở graph động	1	Tuyển tập các báo cáo khoa học của Hội nghị VICA 2			112-121	1996
5	Mô hình hoá các hệ thống điều khiển rời rạc với điều chế hỗn hợp trên cơ sở graph động	1	Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		75	27-34	1996
6	Phân tích động học hệ thống rời rạc phi tuyến bằng phương pháp tô pô	1	Tuyển tập các báo cáo khoa học của Hội nghị VICA 3			67-72	1998
7	Analyzing the discrete systems with delay based on hybrid dynamic graphs	2	Journal of Science and Technique, Le Quy Don Technical University		88	107-114	1999
8	Một phương pháp tổng hợp tối ưu các hệ thống rời rạc có điều kiện đầu khác không	1	Proceeding of HN quốc tế về ô tô (Hanoi, 10/1999)				1999
9	Tổng hợp tối ưu hệ thống điều khiển rời rạc khi thiếu thông tin về đối tượng ĐK	1	Proceeding of HN quốc tế về ô tô (Hanoi, 10/1999)				1999
10	Tự động khảo sát các hệ thống điều khiển rời rạc tuyến tính trên cơ sở MatLab	1	Proceeding of DDK'99 (Hanoi, 12/1999)				1999
11	Tổng hợp các hệ thống rời rạc phi tuyến trên cơ sở graph động	1	Tuyển tập các báo cáo khoa học của Hội nghị VICA 4			80-85	2000
12	Xây dựng quy trình liên kết đa môi trường với MatLab	1	Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		91		2000
13	Synthesis of a discrete control system on the basis of polynomial equation	1	Journal of Science and Technique, Le Quy Don Technical University		92	10-17	2000

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
14	Tổng hợp hệ thống điều khiển rời rạc điều chế hỗn hợp dựa trên phương pháp tô pô	1	Tạp chí Tin học & Điều khiển học, Trung tâm KHTN & CNQG	17	4	73-77	2001
15	Phương pháp tô pô khảo sát hệ thống rời rạc điều chế dạng hai	1	Thông tin nghiên cứu KHKT & CNQS, Trung tâm KHKT & CNQS		4	9-16	2001
16	Xây dựng ứng dụng nhận dạng ảnh trên cơ sở mạng nơron	2	Proceeding of conference on software industry, Haiphong, 6/2001				2001
17	Nhận dạng ảnh đối tượng trên cơ sở mạng nơron Hopfield	2	Proceeding of conference on Autonomous Computing and Systems, Hanoi, 8/2001				2001
18	Điều chỉnh bộ điều khiển PID trên cơ sở logic mờ	1	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		96	29-38	2001
19	MatLab based design of optimal digital controller	1	Journal of Science and Technique, Le Quy Don Technical University		94	30-43	2001
20	Lập chương trình các hệ số mờ cho bộ điều khiển PID	1	HNKH Học viện KTQS nhân 35 năm thành lập Học viện, Hà nội 10/2001				2001
21	Xây dựng ứng dụng nhận dạng ảnh trên cơ sở mạng nơron và giải thuật di truyền	2	HNKH Học viện KTQS nhân 35 năm thành lập Học viện, Hà nội 10/2001				2001
22	Công nghệ mô phỏng trong các mô hình C3I	2	Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		97		2001

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
23	Về một phương pháp nhận dạng ảnh đối tượng trên nền mạng noron	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		97	14-25	2001
24	Về hướng nâng cao hiệu quả mạng noron BP và ứng dụng thử nghiệm	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		98	39-50	2002
25	Về một phương pháp chỉnh định tham số bộ điều khiển PID cho lớp đối tượng có trễ	2	Tạp chí KH&CN, Trung tâm KHTN&CNQG	40	ĐB	6-12	2002
26	Về hướng nâng cao hiệu quả mạng noron với thuật học BP trong các ứng dụng nhận dạng ảnh đối tượng	2	Tuyển tập các báo cáo khoa học của Hội nghị VICA 5 (Hà nội, tháng 10/2002)			81-86	2002
27	Về xử lý ảnh và nhận dạng ảnh đối tượng trên cơ sở Wavelet kết hợp mạng noron nhân tạo	2	Thông báo khoa học của HN VICA 5 (Hà nội, tháng 10/2002)			66-71	2002
28	Nghiên cứu xây dựng thư viện chuyên dụng xử lý ảnh và nhận dạng ảnh đối tượng	2	Proceeding of ICT.rda' 03, (Hanoi, 2/2003)				2003
29	Thiết kế các thiết bị ảo của PTN Đo lường - Mạch điện tử	2	Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		104		2003
30	Ứng dụng logic mờ trong nhận dạng ảnh đối tượng	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		105	22-31	2003
31	Tổng hợp điều khiển bền vững máy bay trong không gian H-infinity bằng phương pháp đa thức	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		105	32-40	2003
32	Nghiên cứu bù trừ ảnh hưởng của giữ chậm trong các hệ thống điều khiển rời rạc	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		107	5-13	2004
33	Nghiên cứu xây dựng hệ thống sa bàn điện tử quân sự 3 chiều	3	Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		109		2004

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
34	Nghiên cứu xây dựng thư viện chuyên dụng trên LabView phục vụ thiết kế các hệ bám mục tiêu chuyển động	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		109	38-47	2004
35	Xây dựng thuật toán nhận dạng ảnh biển số xe trên cơ sở mạng noron nhân tạo	2	Tạp chí KH&CN, Viện KH&CN Việt nam	43	2	1-9	2005
36	Ứng dụng mạng noron và giải thuật di truyền để nhận dạng ảnh đối tượng trên cơ sở hệ thống máy tính hiệu năng cao	2	Tuyển tập các báo cáo khoa học của Hội nghị VICA 6 (Hà nội, tháng 4/2005)			173-178	2005
37	Xây dựng hệ bám mục tiêu chuyển động tích hợp kỹ thuật nhận dạng ảnh và ứng dụng trong giám sát, QL giao thông	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		117	61-70	2006
38	Research on building virtual Lab of measurement and electronic circuit engineering	2	Tạp chí KH&CN, Viện KH&CN Việt nam	44	4	17-24	2006
39	Tổng hợp điều khiển chuyển động của tên lửa dựa trên phương pháp phi tuyến backstepping	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Trung tâm KHKT & CNQS		16	18-23	2006
40	Thiết kế backstepping điều khiển rãnh liệng của tên lửa	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		115	66-71	2006
41	Điều khiển backstepping thích nghi hệ thống phi tuyến có tham số bất định	2	BCVT & CNTT “Các công trình NCKH, NC triển khai CNTT- TT”		3	43-48	2007
42	Nghiên cứu thiết kế card lọc số α - β theo chuẩn hệ PC/104 có khả năng thay đổi cấu hình ứng dụng trong các hệ thống đo lường và điều khiển	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		118	126-136	2007

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
43	Tổng hợp điều khiển phi tuyến thích nghi dựa trên phương pháp backstepping kết hợp mạng nơron nhân tạo	2	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		119	98-108	2007
44	Phương pháp xây dựng các mô tả Fourier cho từng phần hình dạng và một số tính chất	2	Tạp chí Tin học & Điều khiển học, tập 23, số 4, (2007).	23	4		2007
45	Xây dựng ứng dụng về khớp và nhận dạng ảnh đối tượng trên cơ sở tập mô tả Fourier từng phần hình dạng	3	Tạp chí KH&CN, Viện KH&CN Việt nam	45	4	11-25	2007
46	Luật điều khiển thích nghi trong thời gian thực điều khiển đối tượng phi tuyến có tham số không xác định	4	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Trung tâm KHKT & CNQS		22	79-86	2008
47	Tổng hợp bộ điều khiển backstepping thích nghi đối tượng hai khối lượng có tham số không xác định	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		123	49-55	2008
48	Điều khiển backstepping thích nghi đối tượng có tải thay đổi với tham số không xác định	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, TT KHKT & CNQS		23	28-32	2008
49	Affine-Invariant Fourier Descriptors and their application in a Number Plate Recognizing System	3	ASEAN Journal on Science & Technology For Development	25	2	269-280	2008
50	Nghiên cứu các phương pháp xấp xỉ các phần tử phi tuyến trong hệ truyền động	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Trung tâm KHKT & CNQS		24	68-76	2008
51	Điều khiển Backstepping thích nghi hệ thống truyền động có khe hở phi tuyến	3	Tuyển tập HN Cơ điện tử toàn quốc lần thứ 4, Đà Nẵng, 10/2008				2008

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
52	Điều khiển backstepping thích nghi hệ thống truyền động điện có tính đến đàn hồi và khe hở phi tuyến	3	Tạp chí Tin học & Điều khiển học, Viện KH&CN Việt nam	24	4	321-331	2008
53	Tổng hợp lệnh điều khiển quỹ đạo tên lửa hành trình đối hải để nâng cao khả năng vượt hỏa lực PK	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		125	54-61	2008
54	Adaptive Backstepping Control of Electrical Transmission Drives with Elastic, Unknown Backlash and Coulomb Friction Nonlinearity	3	ASEAN Journal on Science & Technology For Development	26	1	79-92	2009
55	Graph động trong phân tích các hệ thống phi tuyến điều chế độ rộng xung có giữ chậm	1	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		133	21-32	2010
56	Xây dựng phương pháp dẫn cho hệ thống tên lửa phòng không theo quỹ đạo có lợi về năng lượng	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		136	21-29	2010
57	Đánh giá khả năng dẫn tên lửa phòng không theo quỹ đạo có lợi về năng lượng	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Viện KH & CNQS		11	3-12	2011
58	Xác định lượng đón tối ưu để đảm bảo gia tốc pháp tuyến của tên lửa nhỏ nhất tại điểm gặp	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		140	5-12	2011
59	XD mô hình toán và khảo sát các tham số chuyển động của mục tiêu trong không gian	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Viện KH & CNQS		14	27-35	2011

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
60	Xây dựng bộ tạo lượng đón góc trong phương pháp dẫn thích nghi theo chuyển động của mục tiêu	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		143	137-143	2011
61	Khảo sát phương pháp dẫn khí cụ bay thích nghi theo chuyển động của mục tiêu	3	Tạp chí KH&CN, Viện KH&CN Việt nam	49	1A	115-123	2011
62	Một mô hình phép đo vận tốc góc trên thiết bị bay không người lái sử dụng cảm biến từ trường 3 trục không đề	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS		143	106-114	2011
63	Phương pháp xây dựng các mô tả Fourier đối xứng tâm cho từng phần hình dạng và một số tính chất	3	Tạp chí nghiên cứu KHKT & CNQS, Viện KH & CNQS (Đặc san/ 11 – 2011)			81-90	2011
64	Thiết kế hệ thống mô phỏng lái xe BMP1	3	HN toàn quốc lần 1 về ĐK & TĐH – VCCA2011,11/2011				2011
65	Đánh giá hiệu quả phương pháp dẫn có lượng đón thay đổi thích nghi theo chuyển động của mục tiêu	3	Tạp chí Tin học & Điều khiển học, Viện KH&CN Việt nam	28	1	73-80	2012
66	Khảo sát hệ thống tự động ổn định trên khoang tên lửa điều khiển bằng phương pháp gas- động momen	3	Các công trình NC, phát triển & ứng dụng CNTT - TT, tháng 12/2012	V-1	8	57-62	2012
67	Tính toán lựa chọn bộ tham số hệ tự động ổn định trên khoang TL bằng phương pháp biểu đồ hệ số	3	Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật, Học viện KTQS, tháng 12/2013.		158	25-33	2013

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
68	Синтез бортовой системы стабилизации сверхманевренных беспилотных летательных аппаратов с комбинированным способом создания управляющих сил и моментов на основе метода диаграммных коэффициентов	3	Техника и Технологии, номер 6(59), 2013, ISSN 1811-3532. Издательство “Спутник+”, Москва, Россия.		6	14-25	2013
69	Thiết kế hệ tự động ổn định trên khoang tên lửa điều khiển bằng gas-động sử dụng phương pháp biểu đồ hệ số (CDM)	2	HN toàn quốc lần 2 về Điều khiển & TĐH – VCCA2013; Đà Nẵng 22-23/11/2013				2013
70	Tổng hợp điều khiển tên lửa trên cơ sở phương pháp Backstepping thích nghi kết hợp điều khiển trong chế độ trượt	2	HN toàn quốc lần 2 về Điều khiển & TĐH – VCCA2013; Đà Nẵng 22-23/11/2013				2013
71	Новая методика синтеза бортовой системы стабилизации для БПЛА с импульс-ногазодинамическим управлением	3	Международный симпозиум «Современные аспекты фундаментальных наук», Московский гос-тех-университет им.Н.Э.Баумана				2013
72	Design of Takagi-Sugeno fuzzy controller for automatic stabilization system of missiles with blended aerodynamic and lateral impulsive reaction-jet	3	Seventh IEEE Symposium on Computational Intelligence for Security and Defense Applications				2014
73	Синтез нечеткого T-S регулятора для бортовой системы стабилизации БПЛА с газо-аэродинамическим управлением	3	Журнал «Актуальные проблемы современной науки». Издательство «Спутник+», ISSN 1680-2721, Москва		4	227-235	2014

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
74	Thiết kế bộ điều khiển gain-scheduling rời rạc cho hệ tự động ổn định trên khoảng tên lửa điều khiển gas động	3	Tạp chí nghiên cứu KH & CNQS, tháng 8/2014.		32	3-9	2014
75	Điều khiển thích nghi tên lửa có tham số bất định theo phương pháp thiết kế kết hợp	3	Tạp chí nghiên cứu KH & CNQS, tháng 10/2015.		39	3-10	2015
76	Tổng hợp bộ điều khiển backstepping trượt thích nghi cho tên lửa theo thiết kế kết hợp luật dẫn và điều khiển	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và TĐH (VCCA 2015)			608-615	2015
77	Nghiên cứu ứng dụng luật điều khiển thích nghi mờ trượt trong hệ bám sát vị trí điện thủy lực	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và TĐH (VCCA 2015)				2015
78	Active Disturbance Rejection Control Design for Integrated Guidance and Control Missile based SMC and Extended State Observer	3	ICSSE 2017				2017
79	Tổng hợp một phương pháp dẫn từ xa cho TLPK trên cơ sở phương pháp dẫn cầu vòng và phương pháp dẫn 2 điểm có tính tới góc tiếp cận	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và TĐH (VCCA 2017)				2017
80	Application of the Particle Swarm Optimization algorithm for optimal finding the transient for antiaircraft guided missiles	3	The second international scientific congress of scientists of europe and asia				2017
81	Khảo sát vòng kín điều khiển từ xa TLPK theo một số phương pháp dẫn làm cơ sở hoàn thiện và phát triển luật dẫn “Cầu vòng”	3	Tạp chí Nghiên cứu KH&CNQS				2017
82	An efficient navigation framework for autonomus mobile robots in dynamic environments using learning algorithms	3	Tạp chí Tin học và điều khiển học, Viện Hàn lâm KHCN Việt Nam				2017

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
83	Thiết kế bộ điều khiển tích cực chống nhiễu cho tên lửa IGC trên cơ sở điều khiển trượt và bộ quan sát trạng thái mở rộng	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và Tự động hóa (VCCA 2017)				2017
84	Evaluation effectiveness of widening size of defended area on the combination guidance law CV-2DGOC	3	Tạp chí KH&KT, Học viện KTQS				2018
85	Controlling sequence length of DS-IR-UWWB to enhance performance of multi-WBAN systems	4	Journal of Electrical Engineering. Print ISSN: 1335-3632, Online ISSN: 1339-309X, Volume 69, Number 5, pp.373-378, 2018, (SCIE, IF=0.549)	69	5	373-378	2018
86	Optimizing duration of energy harvesting for downlink NOMA full-duplex over Nakagami-m fading channel	4	International Journal of Electronics and Communications (AEU). ISSN: 1434-8411, Volume 95, pp.199-206, 2018, (SCIE, IF=1.957)	95		199-206	2018
87	Linear network coding using channel quantization combining with SIC based estimation for multiple antenna systems	4	International Journal of Electronics and Communications (AEU). Volume 95, pp.107-117, 2018, (SCIE, IF=1.957)	95		107-117	2018
88	Low-complexity estimation for spatially modulated physical-layer network coding systems	4	Journal of Wireless Communications and Mobile Computing. Volume 2018, Article ID 6310519, pp.1-13, 2018			1-13	2018

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
89	Proposal of Cooperative Communication to Enhance Accuracy of Wireless Control Systems	3	International Journal Communications and Network. ISSN: 1949-2421, Online ISSN: 1947-3826, Volume 11, Number 2, pp.52-63, 2019	11	2	52-63	2019
90	Kinematic synthesis and dynamic modelling for a class of hybrid robots composed of m local closed-loop linkages appended to an n-link serial manipulator	6	Appl. Sci. 2020, 10, 2567; doi:10.3390/app10072567				2020
91	A novel mathematical approach for finite element formulation of flexible robot dynamics	4	Mechanics Based Design of Structures and Machines, ISI, Q1, IF=1.986				2020
92	Synergetic Control System For Pan-Tilt Camera	3	25 th International Scientific and Practical Conference ‘INNOVATION – 2021’ Proceedings of the Conference				2021
93	General Approach For Parameterization Of The Inverse Dynamic Equation For Industrial Robot And 5-Axis CNC Machine	9	Asian Mechanism and Machine (ASIAN MMS) 2021, MMS 113, Pp.433-442, 2022				2022
94	Tổng hợp bộ điều khiển hợp thể ổn định cân bằng vị trí TOP Cho hệ pen du bot	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và Tự động hóa (VCCA 2022)				2022
95	Multi-Objective Deep Reinforcement Learning with Priority-Based Socially Aware Mobile Robot Navigation Frameworks	5	The 12 th IEEE International Conference on Control, Automation and Information Sciences “ICCAIS 2023”				2023

TT	Tên bài báo khoa học	Số tác giả	Tên tạp chí, kỷ yếu	Tập	Số	Trang	Năm công bố
96	Synthesis of Stable Control Law for Ball and Beam System Robust to Disturbances Based on Synergetic Control Theory	3	The 12 th IEEE International Conference on Control, Automation and Information Sciences “ICCAIS 2023”				2023
97	Tổng hợp bộ điều khiển trượt cho hệ thống trực thăng 2-DOF dựa trên phương pháp ADAR và đa tập tuần tự	3	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và TĐH (VCCA 2024)				2024
98	Kết hợp bộ điều khiển CAS và bộ quan sát EDO trong hệ thống dẫn và điều khiển tích hợp cho tên lửa	5	Tuyển tập công trình Hội nghị toàn quốc về ĐK và TĐH (VCCA 2024)				2024
99	Synthesis of an optimal backstepping controller with an adaptive extended observer for missile control systems	4	Journal of Military Science and Technology		102	3-11	2025

3.2. Giải thưởng về nghiên cứu khoa học trong và ngoài nước (nếu có):

3.3. Ngoại ngữ

- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Tiếng Nga (C2), Tiếng Anh (B2).

- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Tiếng Anh (B2)

Tôi xin cam đoan những điều khai trên là đúng sự thật, nếu sai tôi xin hoàn toàn chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Hà nội, ngày 21 tháng 4 năm 2025

NGƯỜI KHAI



GS. TSKH. NGND NGUYỄN CÔNG ĐỊNH